Requested Patent:

JP5134830A

Title:

INDICATING RESOURCE UTILIZATION IN A DATA PROCESSING SYSTEM. ;

**Abstracted Patent:** 

EP0518574;

**Publication Date:** 

1992-12-16;

Inventor(s):

EMRICK SAMUEL LEE (US); HOLCK TIMOTHY MANFRED (US); SUMMERS JAMES HOYET (US); DEWITT JIMMIE EARL (US);

Applicant(s):

IBM (US);

Application Number:

EP19920305195 19920605;

Priority Number(s):

US19910713484 19910610;

IPC Classification:

G06F11/32 ;

Equivalents:

JP2038110C, JP7074984B

ABSTRACT:

A graphical system resource monitor is provided to depict, in real-time, a data processing system's internal resource utilization. A window or viewport of a data processing system displays user specified internal system resources, such as memory, CPU, or peripheral device availability/utilization. This graphical representation of the 'state' of the data processing system's resources is maintained in real-time, while the data processing system's resources is maintained in real-time, while the impact on the system's performance in providing such information is kept to a minimum. This is accomplished through a combination of various techniques, including specialized device drivers for the respective devices coupled with a unique data reduction technique. The graphical results of these resource monitors are continually updated in real-time. This real-time support provides an immediate and accurate representation of the internal operations of the data processing system. Further, these resources can monitored at the process level of a multiprocessing system. These representations can be used by a user to identify, isolate, and fine-tune the data processing system's resources to improve the overall efficiency of the system being monitored.

(19)日本国特許庁(JP)

# (12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公開番号

# 特開平5-134830

(43)公開日 平成5年(1993)6月1日

(51) Int.Cl.5

識別記号

庁内整理番号

FΙ

技術表示箇所

G06F

3/14

3 2 0 A 7165-5B

9/00

320 C 7927-5B

審査請求 有 請求項の数15(全 32 頁)

(21)出願番号

特願平4-104357

(22)出願日

平成4年(1992)4月23日

(31)優先権主張番号 713484

(32)優先日

1991年6月10日

(33)優先権主張国

米国(US)

(71)出願人 390009531

インターナシヨナル・ビジネス・マシーン

ズ・コーポレイシヨン

INTERNATIONAL BUSIN

ESS MASCHINES CORPO

RATION

アメリカ合衆国10504、ニユーヨーク州

アーモンク (番地なし)

(72) 発明者 ジミー・アール・デュウイツト

アメリカ合衆国テキサス州、ジヨージタウ ン、サウス・メイン・ストリート 1902番

(74)代理人 弁理士 頓宮 孝一 (外4名)

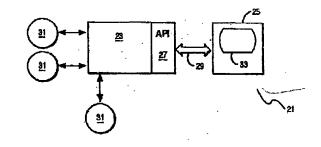
最終頁に続く

(54)【発明の名称】 データ処理システムにおけるリアル・タイム・システム源のモニタ方法とモニタ装置

#### (57)【要約】 (修正有)

【目的】 グラフィック・システム資源モニタは、デー タ処理システムの内部資源利用率をリアルタイムで提 示。

データ処理システムのウィンドウ又はビュー 【構成】 ポートは内部システム資源を表示する。モニタ・システ ム21がデータ収集機構23と資源モニタ25に概念的 に分割される。アプリケーション・プログラミング・イ ンタフェースAPI27が、これらの2つのオペレーテ ィング・モデル間のインタフェースとして使用される。 パイプ29は機構23と資源モニタ25間の接続に使 用。データ収集機構23はトレースされる様々な資源3 1のために重要な性能データを収集する。これらの資源 モニタのグラフィッカルな結果は、リアルタイムで絶え ず更新。これらの資源は多重処理システムのプロセスレ ベルでモニタ出来る。これらの表示は、モニタされるシ ステムの総合効率を改善するためにデータ処理システム の資源の確認、分離、微調整用にユーザにより使用でき る。



## 【特許請求の範囲】

【請求項1】データ処理システムによって上記データ処理システムの少なくとも1つのプロセスをモニタリングするステップと、

上記モニタリングからの結果としての上記少くとも1つ のプロセスに対して資源使用データを生成するステップ と.

上記データ処理システムの上記資源使用データをリアル・タイムで表示するステップとを有するデータ処理システムの資源利用率を示す方法。

【請求項2】上記少くとも1つの資源が、ランダム・アクセス・メモリであることを特徴とする請求項1記載の方法。

【請求項3】上記少くとも1つの資源が、周辺装置デバイスであることを特徴とする請求項1記載の方法。

【請求項4】上記周辺装置デバイスが、何れの直接アクセス記憶装置デバイス又は交信アダプタであることを特徴とする請求項3記載の方法。

【請求項5】リアル・タイムで表示される上記ステップの上記資源使用データが、データ処理システムのディス 20プレイに表示されることを特徴とする請求項1記載の方法。

【請求項6】上記資源使用データが、上記データ処理システムのディスプレイのウィンドウに表示されることを特徴とする請求項5記載の方法。

【請求項7】上記資源使用データが、ローカル・データ処理システムのディスプレイに表示されることを特徴とする請求項5記載の方法。

【請求項8】上記資源使用データが、遠隔のデータ処理システムのディスプレイに表示されることを特徴とする 30 請求項5記載の方法。

【請求項9】上記モニタリングするステップが、デバイス・ドライバによって部分的に実行されることを特徴とする請求項1記載の方法。

【請求項10】上記モニタリングするステップが、制御プログラムと共に協調してデバイス・ドライバによって実質的に実行されることを特徴とする請求項1記載の方法。

【請求項11】データ多重処理システムによる上記データ処理システムによって少くとも1つのプロセスをモニ 40 タリングするためのモニタ手段と、

上記モニタリングからの結果としての上記少くとも1つ のプロセスに対して資源使用データを生成するための生 成手段と、

上記データ処理システムの上記資源使用データをリアル・タイムで表示するための表示手段とを有するデータ処理システムの資源利用率を表すためのシステム。

【請求項12】上記少くとも1つの資源が、ランダム・アクセス・メモリであることを特徴とする請求項11記載のシステム。

【請求項13】上記少くとも1つの資源が、周辺装置デ パイスであることを特徴とする請求項11記載のシステ

【請求項14】上記データ処理システムによって上記データ処理システムのランダム・アクセス・メモリのワーキング・セットをモニタリングするステップと、

上記モニタリングからの結果としてのランダム・アクセス・メモリのワーキング・セットのために資源使用データを生成するステップと、

10 上記データ処理システムの上記資源使用データをリアル・タイムで表示するステップとを有するデータ処理システムの資源利用率を表すための方法。

【請求項15】データ処理システムの資源利用率を表す 手段を有し、コンピュータ可読の媒体に常駐するコンピュータ・プログラム・プロダクトであって、

上記データ多重処理システムによって上記データ処理システムの少くとも1つのプロセスをモニタリングするためのモニタ手段と、

上記モニタリングからの結果としての上記少くとも1つ のプロセスのために資源使用データを生成するための生成手段と、

上記データ処理システムの上記資源使用データをリアル・タイムで表示するためのディスプレイ手段とを有する コンピュータ・プログラム・プロダクト。

#### 【発明の詳細な説明】

[0001]

【産業上の利用分野】本発明は、データ処理システムに関し、特に、データ処理システムの資源利用のグラフィッカルなモニタに関する。

[0002]

【従来の技術】データ処理システムの効率及び活用のために追及され続けられた改善において、様々な種類のデータ・モニタが、これらのシステム内で何が生じているのか理解するために、ユーザの手助けとして開発された。データ処理システムの重要な資源には、ランダム・アクセス・メモリ(RAM)の使用率、周辺装置デバイスの使用率および中央演算処理装置(CPU)のビジー/アイドル時間のような物が含まれる。これらの資源は、データ処理システム全体の処理能力の効率を高めるためにデータ処理システムのオペレータに対して様々なシステム・パラメータの微妙な調整における重要な情報を与える。

【0003】オペレーティング・システムのユーザは、どのくらいのメモリが使用されるかの情報を必要とする。メモリ利用の情報としては、特に、メモリ・ワーキング・セットが有用で、現在使用するアプリケーションに対して、コンピュータの物理メモリの余裕が十分であるかどうかを示す。不充分なメモリ割り付けは、このメモリ不足に基づいて起こる、過大なスワッピングまたは50ページングのために能率の悪いシステム・オペレーショ

ンを生む。従来のプロダクトの解析システム・メモリ は、システムに存在するシステム・メモリの実容量にも よるが、実行するのに一般に約15~45秒程かかる。 提示情報は、個々のアプリケーションによるRAMの消 費量を求めるのに有用であるが、モニタされるシステム にツールを挿入するだけで、要素ではない。これらの従 来のプロダクトは、テキスト・スクリーンを使用する。 他の従来の技術及びツールは、RAM使用を測定、或い は計算するために特殊化されたハードウェア援助に頼っ

【0004】様々な技術が、様々なタイプのデータ処理 システム資源を測定するのに使用されている。システム 自身によって直接に内部をモニタする技術は既存する技 術の1つである。これらの技術は、データを捕らえ、あ る種の大規模な記憶装置に書込むのに、一般に、データ 処理システム自身の相当な資源を消費する。次に、後続 する手順が、このデータを読出し、分析するために使用 する(すなわち、分析はリアル・タイムではない)。

【0005】周辺装置デバイスのデバイス利用率は、各 ことで、以前から計られていた。これは、個々のI/〇 時間の計算になる。所定の期間でこのI/O時間を合計 することで全体のビジー・タイムを計算することが可能 であった。次に、デバイス利用率が、全体のビジー時間 を合計経過時間で割ることによって計算される。このア プローチには、2つの問題がある。第1に、1/0(普 通、デバイス・ハードウェア及び/又はオペレーティン グ・システム) 測定と1/0開始及び停止時間の記録を 直接に管理するエンティティが必要なことである。第2 に、これらのI/O事象を正確に計る精度の高いハード 30 ウェア・タイマーを必要とする。あるシステム、例え ば、パーソナル・コンピュータはこれらの基準に合致し ていない。換言すると、ハードウェアまたはオペレーテ ィング・システムはI/O時間を測定しない。さらに、 ハードウェア・タイマーは、今日のパーソナル・コンピ ュータのほとんどは、1/0タイミングを正確に測定で きないほど精度が低い(32ミリ秒)。このように、既 存のパーソナル・コンピュータ・システムでのデバイス 利用率は、これらの従来の方法を用いて得ることはでき

【0006】データ処理システムのCPUアイドル・タ イムは、コンピュータの中央演算処理装置(CPU)が 何れのタスクによっても利用されていない時間の量であ る。従来のCPUアイドル・タイムの測定は、スレッド を用いて一連のタスクを実行した。スレッドが実行され たタスク数は、次に、そのスレッドがすべての利用可能 なCPUタイムで実行されたならば、達成されたであろ うタスクの仮説的な数と比較される。このプロシージャ は、タスクの仮説的な数が、異なるデータ処理システム

に必要な最小時間を求めるのにシステムの特定の較正ア

ルゴリズムが必要とされる。この較正方法は、システム 間で作動するときに、信頼性がなく、多くの実際的問題 を提起する。

#### [0007]

【発明が解決しようとする課題】一般に、前述のタイプ のシステムは、性能データが収集され、さらに分析する ためにギャザリング・システムによって比較的遅い大量 記憶装置に書き込まれる点で、又、欠陥を有する。これ 10 は、データ分析の方法よりも速くオペレーティングする データを捕える方法に起因する。このように、大量記憶 装置は、方法が異なる動作速度で働くように、パッファ として使用される。さらに、データ・ギャザリング・シ ステムによって生成されたデータは、分析方法が大量の データを管理、又は維持できないほどの大容量の性質を 有する。この制約で、さらに中間の大きさの記憶装置を 必要とする。

【0008】この中間のパッファリングのために分析 は、リアル・タイムで実行できないばかりか遅れる。こ I/O (入出力) の開始及び終了時間を正確に測定する 20 のように、システム性能及び動作の何れのレポートまた は他のタイプのフィードバックは、実際の性能では常に 時代遅れである。今日のデータ処理システムは、多数の タスク及びユーザをサポートする等、より複雑な動作環 境をサポートしており、遂行能力に関するデータの遅延 は、システムの運営に重大な障害となり、何れの問題が 発生しても、検知する前に障害が生じるような報告無し と同じ状態となる。

> 【0009】データの分析に使用される他の方法は、莫 大な量のCPUのような、ギャザリング・システムの資 源を必要とする。この結果、分析は、リアル・タイムで 実行されず、資源を大きな比率で消費することとなり、 データを歪めて、根本的なシステム・オペレーションと しての意義がなくなる。

【0010】あるシステムが、上述の限界を克服するの を試みたが、しかし、多重処理システムの処理段階で情 報を保持し、又は捕えるのに失敗した。むしろ、システ ムの性能を劣化させる原因となる特定の処理を目的とす る能力のない、全体的なシステムの使用が観測された。 このプロセス解明の失敗は、全体的なシステムは性能が 悪く、システムのどのプロセスが原因であるかの指摘 は、無意味なことを示している。

# [0011]

【課題を解決するための手段】本発明は、メモリ、CP **Uまたはリアル・タイムでの周辺装置デバイスの可用性** と利用性のような、ユーザ指定の内部システム資源をグ ラフィック・ディスプレイで表すことによって前述の問 題と欠陥を解決する。データ処理システムの資源状態の グラフィッカルな表現は、このような情報の提供による システム性能への影響が最小限度に保たれる一方で、リ では異なるという点において欠陥がある。タスクの実行 50 アル・タイムで管理される。これは、ユニークなデータ

整理技術と共に、特殊化されたデバイス・ドライバを含 む様々な技術の組合せによって達成される。これにより 情報が多重処理システムの細分化された処理で得られ、 所定の処理のための資源が、モニタできる。これらの資 源モニタのグラフィッカルな結果は、データ処理システ ムのディスプレイのウィンドウ又はピューポートでユー ザに便利よく提示され、及びデータは、リアル・タイム で更新される。リアル・タイム・サポートは、データ処 理システムのオペレーションを直接に及び正確な表示を 提供する。これらの表示は、モニタされるシステムの総 10 合効率を改善するためにデータ処理システムを確認、分 離、及び微調整するためにユーザによって使用できる。

【0012】 RAMワーキング・セットを含むメモリ利 用には、デバイス・ドライバで、最後に使用された(L RU) (Least Recently Used) タイムスタンプを比較 するために非常に効率の良いメカニズムが使われる。

【0013】ディスク駆動装置又は通信ラインを始めと する周辺装置デバイス利用率測定のために、周辺装置デ バイスがビジーである時間の平均値が計算される。この 測定に使用される方法では、追加のデバイス・ファーム 20 ウェア援助、又はデバイス利用率情報を得る、従来の方 法で必要であった精度の高いタイミング・ハードウェア は、必要とされない。最小オペレーティング・システム 援助は、周辺装置のデバイス・ドライバでフックを使用 して成し遂げられる。

【0014】 CPU利用率においては、プロセスは、処 理システムのレベルで最も低い優先権、すなわち、アイ ドルが割り当てられる。オペレーションのアイドル事象 の時間量が、CPUアイドル・タイムを表す。

提供することである。

【0016】本発明の目的は、リアル・タイムで働く資 源モニタを提供することである。

【0017】本発明の目的は、リアル・タイムで働く内 蔵データ処理システム・モニタを提供することである。

【0018】本発明の目的は、リアル・タイムで働く内 蔵データ処理システム・プロセス・モニタを提供するこ とである。

[0019]

【実施例】全体について概説する。次の方法とシステム 40 は、RAM利用率、CPUアイドル・タイム、そして周 囲デバイス利用率を含むデータ処理システムの資源をモ ニタするユニークな方法を説明する。このモニタリング は、システムの内部、又は従来の通信方法を経て、付属 の遠隔のデバイスの何れにも実行できる。様々なモニタ リング及びトレース技術が、モニタされる各々の資源に 利用される。データは、多重処理環境のプロセス・レベ ルで捉え、提示することができる。データ・キャッシュ のような他の種類のデータ処理システム資源が、本発明 の請求範囲内で、本発明と同様な技術を利用して同様に 50 及びモニタされる資源の高性能のグラフィッカルな描写

モニタできる。全体的スキーマは、モニタされた変数の ユーザによる修正のために、資源パラメータ及びサポー トのリアル・タイムのグラフィッカルな操作が簡単なシ ステムに必須として実装される。以下の説明のために、 リアル・タイムは、ウェブスターの新カレッジ辞典(We bster's New Collegiate Dictionary) によって次のよ うに定義されていることに注意されたい。リアルタイム は、その発生が実際に同時である事象の報告又は記録で 事象が生じる実際の時間を意味する。

6

【0020】ここで図1を参照するに、開示されたモニ タ・システム21が、2つの独立したオペレーション の、データ収集機構(DCF)23及び資源モニタ(R M) 25に概念的に分割されている。アプリケーション プログラミング・インタフェース27、すなわち、A PIが、これらの2つのオペレーティング・モデル間の インタフェースとして使用される。名前付きパイプ29 は、当業者には既知であり、及び"IBM OS/2 プログラミング・ツール及び情報、パージョン1.2" (IBM OS/2 Programming Tools and Information, Vers ion 1.2) で詳細に説明されているので参照されたい。 ここでは、バックグラウンド材料として、DCF23と RM25間の接続に使用されている。DCF23は、ト レースされる様々な資源31のために重要な性能データ を収集する。RM25は、資源使用の描写を表す。好ま しい実施例では、この資源使用の描写は、従来のデータ 処理システム・ディスプレイ33に図表で表示される。 名前付きパイプ29を使用し、システムが従来の通信技 術で接続されると、図示されているシステムは、資源モ ニタ25を実行させているコンピュータとは別のコンピ 【0015】本発明の目的は、改善された資源モニタを 30 ュータで動いているデータ収集機構23に接続できる。 これは、名前付きパイプを使用することにより、ネット ワーク透過オペレーションが可能になるからである。

> 【0021】ここで図2を参照するに、システム21 は、データ収集技術35、データ整理技術37及び提示 技術39に、機能的に3つのオペレーションに副分類さ れ分割される。データ収集技術35は、周辺装置デバイ スのRAMワーキング・セット利用及びサンプリングを 含む。データ整理技術37は、CPUアイドル・タイム を決定するためのアイドル・スレッドの測定、トレース ・データのフィルタリング及び他の整理方法を含む。最 後に、提示技術39は、ダイナミックなモニタリングお よびマルチ・ピューポート・ウィンドウ操作を含む。図 2は、図1の概念モデルにオーバレイされる機能的な表 示をさらに例示する。図2で分かるように、データ収集 技術35は、データ収集機構23内に完全に含まれる。 データ提示技術39は、資源モニタ25内に完全に含ま れる。データ整理技術37は、データ収集機構23及び 資源モニタ25の両方に共存する。後で示されるよう に、整理技術37における資任の共有は、データの捉え

の両方において効率性を与える。好ましい実施例でのモニタされる各資源に対する特定の方法論については後述する。

【0022】RAM利用率について説明する。モニタできる図1のシステム資源31の1つは、RAM利用率である。開示されたモニタリング方法は、全オペレーティング・システムでのメモリ利用率を高速で計算する(ミリ秒で)。その結果をリアル・タイムで図表で表示する。好ましい実施例では、そのオペレーティング・システムは、IBM OS/2(IBMの商標)オペレーテ 10ィング・システムであるが、しかし、これらの概念は、この分野の専門家によって他のタイプのコンピュータ・オペレーティング・システにも容易に導入できる。

【0023】ここで図3を参照するに、全物理メモリ4 1の様々なカテゴリが定義され、各それぞれのカテゴリ の利用に比例して図表で表されている。固定メモリ43 は、スワップ・アウト又は放棄できない分割化されたス ワッピング・メモリ構成のメモリである。この固定メモ リは、このメモリを所有するアプリケーションがロード ーキング・セット・メモリ45は、次のように定義でき る。(1) スワップ可能でもなければ、放棄可能でもな い全メモリ・セグメント。(ii)スワップ可能及び放 棄可能で、適用できるシナリオの実行中に使用される全 メモリ・セグメント。使用メモリ47は、システムによ って割り当てられたRAMであり、物理メモリ内に在る (すなわち、割り当てられ及びスワップ・アウトされな いメモリ)。ワーキング・セット・メモリは、瞬時値で ない。このメモリは、"ワーキング・セット期間"と呼ば れる時間の間、使用されるメモリである。ワーキング・ セット期間は、ダイナミック・モニタリング・セクショ ンで説明されるように動的に変えることができる。

【0024】システム全体のワーキング・セット・メモ リ45を計算するために、改善されたデバイス・ドライ バが、メモリ利用の非常に速い計算を提供する。それ は、ユーザによって動的に指定されるワーキング・セッ ト期間を使用する。デバイス・ドライバは、アセンブリ 言語でコード化され、性能を高めるためにリング0で実 行し、プロテクトされた資源に対して制約されずにアク セスでき、従来技術によって以前に実行されたセッショ 40 ンによってではなく、全システムのためにワーキング・ セットを得ることができる。リング0は、当業者には周 知のリングで、オペレーティング・システムのコア・レ ベルで実行する、すなわち、CPUハードウェアに最も 近いリングである。他のレベル、例えば、好ましい実施 例であるOS/2のオペレーティング・システムのレベ ル1~3は、CPUの内部資源のより低い各々のアクセ ス・レベルで実行する。

【0025】図4を参照するに、示されているワーキン 可能か、判定される。否定ならば、プロックサイズは、 グ・セット・メモリは、最後の"ワーキング・セット期 50 82で固定メモリのカウントを含む変数68に加えられ

間"秒の51でのアクセスされたメモリの百分率である。ワーキング・セット期間は、"サンブリング期間"53の時間毎に更新、又はスナップショットされる。本発明は、ワーキング・セット・メモリを計算するためにメモリ使用のスライディング・ウィンドウ55を使用する。サンプリング期間毎に取られるメモリのスナップショットは、全メモリ・セグメントの最後に使用されたLRUタイムスタンプを調べる(タイムスタンプの方法に関してはデバイス・ドライバ・セクションの中で後述さ

8

れる)。LRUタイムスタンプは、メモリ・セグメントがどれくらい最近アクセスされたかを示す。各スナップショット毎に、2つの値が示される。

【0026】1. メモリの全内容に対しての最新のLR Uタイムスタンプ。この値は、メモリの一部分が最も最 後にアクセスされた最後の時間である。この値が、"ワ ーキング・セット期間"秒として後で使用される。

は、スワップ・アウト又は放棄できない分割化されたス [0027]2. どのセグメントが、"ワーキング・セワッピング・メモリ構成のメモリである。この固定メモ ット期間"秒前にセーブされたLRUタイムスタンプの 値以後、アクセスされたかを示す。これらのセグメントされている限り、RAMの中に割り当てられて残る。ワ 20 のサイズの和が、その時間のワーキング・セット25を 構成する。

【0028】手順は、次のように機能する。デバイス・ドライバは、すべての物理メモリ・ブロックを通る。各スワップ可能、放棄可能のプロックで、2つの比較を行う。

【0029】1. プロックのLRUタイムスタンプを、 ワーキング・セット期間秒前に得たLRUタイムスタン プと比較する。 ー プロックのタイムスタンプが、ワ ーキング・セット期間のタイムスタンプよりも大きい場 30 合、そのブロックは、ワーキング・セットにあり、ブロ ックサイズが、ワーキング・セット和に加えられる。

【0030】2. プロックのLRUタイムスタンプをこれまで見つけた最大のタイムスタンプ(最新)と比較して、大きいならば、その値を現在の最大のタイムスタンプに使う。

【0031】デバイス・ドライバは、ワーキング・セットの全プロックのサイズ (バイトで) の和および全物理メモリである最大 (最新) LRUタイムスタンプを復帰する。

【0032】この手順は、図5でさらに詳細に説明されている。様々な変数が、60で初期化される。メモリの次のプロックが、72でデバイス・ドライバによって説出される。説出されたメモリのプロックサイズが、74において物理メモリのカウントを含む変数70に加えられる。76ではプロックがフリーか、すなわち、未使用か、判定される。フリーでない場合は78でプロックサイズは、使用中メモリのカウントを含む変数66に加えられる。次に、80でプロックがスワップ可能か、放棄可能か、判定される。否定ならば、プロックサイズは、82で周宝メモリのカウントを含む変数68に加えられ

q

る。さらに、固定メモリはワーキング・セットの一部分 として定義されているので、ブロックサイズは、また、 86で、ワーキング・セット・メモリのカウントを含む 変数64に加えられる。プロックがスワップ可能及び放 棄可能であるならば、プロックのLRUタイムスタンプ のチェックが行われる84へ処理は続く。プロックLR Uタイムスタンプが最大ワーキング・セット期間タイム スタンプより大きいならば、プロックサイズは、86 で、ワーキング・セット・メモリのカウントを含む変数 64に加えられる。何れの場合でも、ブロックのLRU タイムスタンプが最大タイムスタンプ 6 2 より大きいか どうかの次の決定が、88で行われる。大きいならば、 プロックLRUタイムスタンプは、90で、新最大タイ ムスタンプ62としてセーブされる。最後に、さらにブ ロックが存在するかどうか、92でチェックが行われ る。もしそうならば、処理は72へと続く。否定なら ば、デバイス・ドライバは、94に復帰する。ここでの 最大タイムスタンプ、ワーキング・セット・メモリ、使 用中メモリ、固定メモリ、および物理メモリの各値は、 図3で定義された値である。

[0033]後で説明されるグラフィックス・プログラムは、一定の間隔でデバイス・ドライバを呼び出し、ユーザ・マシンの全物理RAMの大きさに応じてワーキング・セット・メモリをプロットする。この呼出しは、デバイスへのシステムAPIのコールを通して交信するデータ収集機構によって実行される。情報は、図1の名前付きバイプ29を通してAPIを経てグラフィックス・プログラムに渡される。図3を再び参照するに、デバイス・ドライバは、ワーキング・セット・メモリ45を再計算するためにサンブリング期間53の時間毎に呼び出 30される(ワーキング・セットが物理メモリを越えると、100%として表示される)。図9でわかるように、典型的サンブリング期間は5秒で、典型的ワーキング・セ

ット期間は、60秒である。

【0034】ここで図6を参照するに、固定及び使用中メモリが、ワーキング・セット・メモリの、上部の100、下部の102のパウンドとして、それぞれグラフ化されている。ワーキング・セット・メモリ104は、固定メモリを下回る又は使用中メモリを上回ることは決してないので、このグラフはワーキング・セットメモリが可能な範囲にあることを示す。この機能は、絶対的に可能な、最小及び最大限度量が自動的にグラフとして表される自己補正メカニズムを提供し、ユーザを支援する。最小絶対値は、固定メモリの計算値であり、最大絶対値は、使用中メモリの計算値である。

10

【0035】安定したシナリオとしては、ワーキング・セット期間が短くなると、報告されたワーキング・セットは、より少ないメモリが、より短い時間で典型的にアクセスされるので、より低くなる。ワーキング・セット期間が増加すると、さらに多くのアプリケーションに対してより多くのメモリがより長い時間で典型的にアクセスされるのでワーキング・セットは長くなる。

80 【0036】ワーキング・セット期間パラメータの値は、報告されたワーキング・セット・メモリに影響を及ばすことができる。期間を長くすると、ワーキング・セット・メモリが使用中メモリに、すなわち、上限に接近する。期間を短くすると、ワーキング・セット・メモリが固定メモリに、すなわち、下限に接近する。固定及び使用中メモリは、瞬間値である。しかしながら、ワーキング・セットは、一定の時間内での使用されたメモリとして定義される。

【0037】以下のテーブル1は、RAMモニタがどのように、システム資源を解釈するために使用できるかを述べる。

[0038]

テーブル1 RAMモニタ・シナリオ解釈

# シナリオ 解釈

注意: ワーキング・セット期間は、すべてのシナリオで60秒に設定される

大容量のアプリケーションがロードされる。ワーキング・セットは、大幅な増加を示す。固定メモリは、小幅な増加を示す。ユーザは、暫くの間そのアプリケーションを使用しないことにする。数分後にワーキング・セットは、ダウンする

ロードされたプログラムは、ワーキング・セットの一部分として報告され、その固定メモリは、システム固定メモリの一部分として報告される(また、ワーキング・セットに含まれる)。60秒間、プログラムをロードするのに使用したメモリは、ワーキング・セットで報告され続ける。

アプリケーションは、60秒間作動しないので(従って、ほとんどのアプリケーションのメモリは、アクセスされない)、プログラムがそれでもロードされて

1.1

もワーキング・セットは、数分後、ダウンする。しかしながら、アプリケーショ ンの固定メモリは、それでもそのワーキング・セットの一部分として、及び固定 メモリの一部分として報告される。

大容量のアプリケーションが、ロードされる。ワーキング・セットは、予想よ りも大幅な増加を示す。

このアプリケーションは、通常のオペレーションよりも、より多くのメモリを 使用する。報告されたワーキング・セットは、正常動作中にドロップする。

大容量のアプリケーションがロードされるが、しかし、直ちに終了する。報告 されたワーキング・セットは、上昇後、急速に降下する。

OS/2がアプリケーションをアンロードする場合、OS/2は、アプリケー ションのメモリをフリーにする。 フリーにされたメモリは、ワーキング・セット に報告されない。

スワップ・イン及びスワップ・アウトのグラフは、ワーキング・セットが10 0%でなくても、かなりのアクティピティを示す。

新セグメントをスワップ・イン又はロードしなければならない場合、最近アク セスされなかった古いセグメントは、スワップ・アウト又は放棄する必要がある 。スワップ・アウトされるメモリは、そのメモリが60秒前の以前にアクセスさ れたものであれば、ワーキング・セットに報告される。

時折のスワップ・アクティビティがあっても、遂行能力を良くするために十分 なメモリが存在する。それ以上の物理メモリは、必然的に必要とされない。

OS/2システム及びSPMアプリケーションが最初に開始するときは、固定 メモリは、期待された値よりも高い。

固定メモリは、CONFIG、SYSファイルで定義された大容量のVDIS KまたはDISKCACHEを含むことができる。

安定したシナリオのために、ワーキング・セット期間は、60秒から10秒に 変えられる。報告されたワーキング・セットは現在、低い。

そのワーキング・セットが低いのは、より少ないメモリが典型的に、60秒よ りも10秒でアクセスされるからである。

安定したシナリオのために、ワーキング・セット期間は、60秒から1000 秒に変わる。報告されたワーキング・セットは、現在、高い。

そのワーキング・セットが高いのは、より多くのアプリケーションの、より多 くのメモリが、60秒とは違い、1000秒でアクセスされるからである。

【0039】メモリ利用率、特に、ワーキング・セット ・メモリの情報は、コンピュータの物理メモリが、現在 のアクティブなアプリケーションに対して十分であるか どうか示すために有用である。この技術によってユーザ は、"こうしたら、どうなるのか?"の疑問を、変数ま たは当該のエンティティに影響を及ぼすパラメータを実 際にリセットすることなしに、問うことができる。要約 すると、この技術は、RAMのワーキング・セット、固 定及び使用中メモリ量を含む、全体としてのオペレーテ 50 ぼされる場合の、データ処理システム・ディスプレイの

ィング・システムのランダム・アクセス・メモリ (RAM: Random AccessMemory) の利用率を高速に計算し、及び 図表でこれらの結果を表示する。

【0040】ダイナミックなモニタリングについて説明 する。データ処理システムのユーザが、ディスプレイ・ スクリーンのダイナミックなモニタのディスプレイに影 **磐を及ぼすパラメータを変える手順について述べる。こ** の手順は、機能が少くとも1つの変数によって影響を及

時間と連結した機能のダイナミックなモニタリングの制 御に関する。モニタされるデータは、ある種のパラメー タがどのように設定されるかに基づいて変化する。図8 で示されるように、ユーザに対して対話ボックスが、デ ィスプレイ画面上で提示されている。ユーザは、この画 面を図7で示されるウィンドウのメニューまたはアクシ ョン・バー110から選択できる。この対話ポックス1 20は、ユーザがパラメータの新しい値を登録できるフ ィールド122を有する。ユーザが、新しい又は修正パ ラメータを打ち込むと、プログラムは新しいパラメータ 10 の値を使用するために根本的な機能を動的に修正する。 これは、データ収集を制御するプログラムに対して、対 話ポックスを制御するプログラムによるAPIコールを 通して達成される。図9で示されるように、ユーザ・パ ラメータは、図8の画面の対話ポックスを通して、11 2で問いただされる。パラメータが有効であるかどう か、114で判定が行われる。もし有効でないならば、 エラーメッセージは、116で表示され、ユーザのパラ メータは、112で再び問いただされる。もし有効であ るならば、新しいパラメータが、名前付きパイプ(図1 の29) を経て118のデータ収集機構のAPIへ送り 出される。データ収集機構は、データを受け、119で 指定された機能のパラメータを変更する。

【0041】好ましい実施例では対話ボックスを使用し ているが、他のタイプの制御が、ユーザから新しいパラ メータを得るために同様に使用される。これらには、ス クロール・バー、スピン・ボタン、エントリ・フィール ドまたはコマンド・ライン・パラメータ等がある。

【0042】RAMモニタ・ウィンドウのRAMワーキ ング・セット・メモリのダイナミックなディスプレイに 30 影響を及ぼすパラメータを変えるこの方法は、前述のR AMワーキング・セット期間を修正するのに使用され る。これまで説明したように、RAMワーキング・セッ ト・メモリは、ユーザが低いRAMワーキング・セット 期間を選択すると低くなり、高いRAMワーキング・セ ット期間を選択すると高くなる。

【0043】周辺装置デバイス利用率について説明す る。デバイスの利用率を求めるのに使われる一般の技術 は、高レベルの解明タイミングを必要とせず、又は、ハ ードウェアおよび/又はオペレーティング・システムを ´40 変える必要はない。むしろ、この方法は、定期的にデバ イスの状態をサンプリングし、そしてそのデバイスが" デバイスのビジー"状態を返す回数を記録する実行と実 行の間を変えられるサンプリングの周期率を作り出す技 術は、特定のものではなく、又は、根本的デバイス利用 率の測定技術を理解するのに難しいものではない。例え ば、パーソナル・コンピュータではハードウェア・タイ マー割込みを使用すると好都合である。 OS/2で実行 するIBMパーソナル・コンピュータは、32ミリ秒毎

14

5ミリ秒毎に発生する。さらに、デバイス状態を照会す るのに利用される技術は、デバイスとデバイスとの間で 変わるが、しかし、本発明の趣旨及び範囲内で他のタイ プのデバイスに拡張できる。たとえば、IBMパーソナ ル・コンピュータESDIディスク駆動装置は、入力ポ ート・アドレス X'3512' (16進)で連続状態 を提供する。他のデバイスでは、デバイスが状態情報を **戻す前に、デバイス照会コマンドがそのデバイスに送り** 出されるのを必要とする。

【0044】ここで図10を参照するに、好ましい実施 例のデバイス・ドライバである収集プログラム140 は、ハードウェア・タイマー144から割り込み142 を受ける。各タイマーのために、ポール・カウントが1 46で増分させられる。次に、測定されるデバイス14 8が、ビジーかまたは否定であるか求められるためにデ バイス148は、連結されたデバイス・コントローラ1 50によって152で問いただされる。このビジー情報 は、デバイス・コントローラ150によって154で報 告される。報告されたデバイスがビジー状態かどうか、 156でチェックされる。もしそうならば、ビジー・カ ウントが、158で増分させられる。収集は、tic1 42によって再びトリガされるまで終了する。

【0045】1度収集プログラムが、ユーザ指定のまた はデフォルト・パラメータによって決められた十分な数 のサンプルを有すると、次に、報告プログラム162 は、164で、そのビジーと全カウントを集め、そして 166で、ビジー・カウントを全カウントで割ってデバ イス利用率を計算する。この計算を下記に示す。

【0046】デバイス利用率 = ビジー・カウント/ 全カウント

【0047】この利用率は、次に、以後で述べられるよ うな、数字またはグラフィッカル形式で168で、ディ スプレイに書かれるような、いずれの方法によって報告 でき、あるいはログ・ファイルに書込まれる。この報告 プログラムは、好ましい実施例では定期的に収集プログ ラムのデバイス・ドライバを呼び出し、ビジーtic数 のtic142のトータル数に対する比としてプロット する。デバイス・ドライバは、デバイス利用率を再計算 するために1/2毎に呼び出されるが、しかし、この呼 出しの頻度は、この好ましい実施例の説明で述べる手順 でユーザが定義し、修正できる。

【0048】デバイス利用率は、直接測定されるよりむ しろサンプリングによって評価されるので、その評価に は潜在的なエラーが存在する。統計方法が、この潜在的 エラーを予測できる。この分野の専門家は容易に理解さ れたように、ここで用いるサンプリング技術は、2つだ けの可能な値、ビジーか、又はビジーでないかの、繰返 しのサンプルを用いる。このようなサンプルは、ベルヌ ーイのサンブルと呼ばれ、2項分布に従う。さらに、サ に割込みが発生し、DOSを実行させているときは、5 50 ンプル数が比較的に大きい場合、例えば、20より大き

い場合は、2項分布は正規分布に近似する。正規分布に おいては、実際の比率と比較したサンプル比率のエラー は、ほとんど変わらない。

[0049] x = Z(a/2)\*(x/n\*(1)-x/n) /n) \*\*1/2 ここにおいて、

【0050】a = 所望の信頼水準(一般に 0.9 5 又は 0.99)

Z = 正規分布の標準ランダム変数

x = サンプルの成功数 (この場合、ビジー・サンプ 10 ル)

n = 全サンプル数

【0051】 Z (a/2) の値は、統計表で見つけられ る。例えば、信頼水準95%では、Z(a/2)は、 1.960に等しい。例えば、信頼水準99%では、2 (a/2) は、2.576に等しい。

[0052] 特定の例として、OS/2で実行している IBMパーソナル・コンピュータを例にすると、10\* 1/0.032=312のサンプルの合計が10秒間で 収集できる。さらに、最も大きい値を考慮してみる。x 20 が厳密にnの1/2である場合、(x/n\* (1-x/ n))は、0.25を得る(これは初歩の演算によって 証明できる)信頼水準95%、10秒間で見つけられる 最大のエラーにおいて、デバイス利用率の評価は越えな 41

[0053] 1. 96\*(0.25/312)\*\*1/2= 0.055 = 5.5%

【0054】同様な計算では1分間のサンプルの最大工 ラーは、2.3%を示す。このように、統計値は、前述 のデバイス・ビジー・サンプリング方法が、デバイス利 30 用率の評価によい正確度をもたらすことを示す。さら に、この方法は、従来のデバイス利用率情報を得る方法 よりも簡単で低コストである。

【0055】周辺装置デバイス利用率を測定する代替方 式を次に述べる。論理ディスク・アクティビティを測定 するために、プロセスがAPIを通してファイル・シス テムをアクセスする際に生成される、ファイル・システ ム事象が、デバイス・ドライバ・セクションで述べた方 法によってトレースされ整理される。

【0056】´CPUアクティピティについて説明ずる。 CPUアクティビティ、すなわち、利用率は、プロセス を開始させ、プロセスをシステムの最低の優先レベルに 割り当てる好ましい実施例で測定される。本発明は、従 来技術のプロセスが実行できる仕事量を追跡するのでは なく、最低優先権のプロセスがシステムで実行する時間 **量を追跡する。最低レベルのプロセスは、高優先権の他** のすべてのプロセスがそのタスクを完了し、CPUをも はや必要としない時に実行するだけなので、システムの アイドル状態の時間の量(または他のタスクを実行可能 状態)は、アイドル・プロセスが実行した時間の量であ 50 れ、第2パッファは、デバイス・ドライバと制御プログ

16

る。好ましい実施例では、データ処理システムのタスク は、4つのクラスに分けられる。(1) タイム・クリテ イカル:最も高い優先権。(II)固定high:何れ の定型タスクの前に実行する。 (III) レギュラ:ア プリケーション・プログラムに割り当てられた通常のク ラス。 (IV) アイドル:タイム・クリテイカル、固定 high、又はレギュラの優先権タスクが実行準備で、 実行しない段階である。

【0057】好ましい実施例では、OS/2オペレーテ ィング・システムによって提供されるOS/2 RAS トレース機構、すなわち、SYSTRACEは、低レベ ルのプロセス・システム・アクティピティの事象トレー スを得るために使用される。このSYSTRACE機構 に関しては、デバイス・ドライバ・セクションで詳細に 述べられる。他のオペレーティング・システムによって 提供される同様な他のタイプのシステム追跡機能は、本 発明の趣旨及び範囲内で、このユーティリティがもたら す同様な方法で使用できる。以下は、特定のSYSTR ACEユーティライゼーションの特徴を述べる。

【0058】デバイス・ドライバについて説明する。好 ましい実施例では、デバイス・ドライバーは、以下のS YSTRACEユーティリティを実行するためのもので ある。デバイス・ドライバは、通常の方法で取り付けら れ、データ処理システムが読出す初期プログラム・ロー ド (IPL:Initial Program Load) のCONFIG. S YSファイルで識別される。フックと呼ばれる特別な命 令グループは、実行フローを追跡するために、システム およびアプリケーション・プログラムにおいて重要であ る。各フックは、独特な識別(主コードおよび従コー ド)を有し、他のフックとは区別され、データ項目とし てキー・プログラム変数、記号またはリターン・コード を含む又は含まないこともある。OS/2の好ましい実 施例では、フックが、生成され、収集され、そしてバッ ファ内に格納されるための手段を提供するSYSTRA CEとして知られる機構が存在する。他のオペレーティ ング・システムは、自身のシステム・ユーティリティを 使用して同様な機能性を提供する。このユーティリティ は、フックを管理するための一般的なツールと見なされ る。

【0059】デバイス・ドライバは、SYSTRACE 40 を通るすべてのフックを捉え、そこに含まれる望まない フック又は情報をフィルタ・アウトし、制御プログラム によって所望された正味のフック及び情報だけを通過さ せる。デバイス・ドライバと制御プログラムは、前述の データ収集機構を含む2つの素子である。

【0060】デバイス・ドライバ取り付け後、システム 初期状態設定中に64Kのパッファが割り当てられ、デ ータがフォーマットされ、制御プログラムに渡される。 このバッファは、2つの32Kバッファに内部分割さ

ラム間の交信エリアとして使用される。交信エリアは、 変数のために予約された単純なデータ処理システム・メ モリの一部であるこのメモリは、デバイス・ドライバお よびアプリケーション・プログラムによってアクセス可\* \*能である。以下のテーブル2は、第2バッファ32Kの 上位32ワード (すなわち最終部) を占める変数を定義 する。

18

[0061]

テーブル2

time_int equ	OFFEOH OFFEO & OFFE2を使用する第
	1 DD変数
varAO equ	OFFEOH タイムタグ算術に使用するワード
varA2 equ	OFFE2H タイムタグ算術に使用するワード
start_time_equ	OFFE4H OFFE4 & OFFE6を使用する第
	2 DD変数
varBO equ	OFFE4H タイムタグ算術に使用するワード
varB2 equ	OFFE6H タイムタグ算術に使用するワード
elapsed_time equ	OFFE8H OFFE8 & OFFEAを使用する第
	3 DD変数
var_FFE8 equ	OFFE8H タイムタグ算術に使用するワード
var_FFEA equ	OFFEAH タイムタグ算術に使用するワード
Dekko_SEL equ	OFFECH 第4DD:1ワードだけのDEKKO第1
	OFFEC
PID equ	第4DD: PIDの他のワード
var_FFEC equ	OFFECH タイムタグ算術に使用するワード
var_FFEE equ	OFFEEH タイムタグ算術に使用するワード
flush equ	OFFOH 1ならば、フックをフラッシュする、そうで
	なければ通常に処理する
var_FFFO equ	OFFOH タイムタグ算術に使用するワード
switch equ	OFFF2H 0でないならば、バッファをフラッシュ・
	バッファに切り替える
var_FFF2 equ	OFFF2H タイムタグ算術に使用するワード
reals equ	OFFF4H リアル・モードのフックの数を累算する
var_FFF4 equ	OFFF4H タイムタグ算術に使用するワード
var_FFF6 equ	OFFF6H タイムタグ算術に使用するワード
var_FFF8 equ	OFFF8H タイムタグ算術に使用するワード
int_nesting equ	OFFAH 割り込みの深さのネスティングを維持する
var_FFFA equ	OFFAH タイムタグ算術に使用するワード
current_time equ	OFFCH OFFFC & OFFFEを使用する最後
	のDD変数
oldtime equ	OFFCH 前の値をセープする
bigtime equ	OFFEH 時間の高位ワードを持続
shortbuf equ	02020H 約24バイト有効なバッファのサイズは、
	08000 - shortbuf

【0062】フッキングについて説明する。このデバイス・ドライバのインストール中に、デバイス・ドライバは、将来の使用のためにラベル"strp\_common"に位置するオリジナルのSYSTRACEコードのコピーを

セープする。OS/2システム・ルーチンDevHelpへのコールが、下に示されるように、このアドレスを得るために使用される。

[0063]

テーブル3

<sup>&</sup>quot;strp\_common"の位置を得るためのサンプル・アセンブリ・コード

AX:BX 変数へのポイント

mov

al, 10D

mo v

dl, DevHlp\_GetDOSVar

DevHelp call

【0064】暫くしてから、制御プログラムは、デバイ ス・ドライバが、SYSTRACE核コードの部分のパ ッチ(修正コード)をインストールする時に、デバイス ・ドライバに"読出し"を実行する。パッチは、双峰(イ 10 全にオリジナルのSYSTRACE機能を復帰させる。 ンテル・マイクロプロセッサ・アーキテクチャの一部 で、当業者には周知の2つの異なるアドレス指定モード のリアル又はプロテクト・モード) コードを有する。双 峰コードは、リアル又はプロテクトのいずれかのモード で、SYSTRACEを通って来るフックを捉えること ができ、関心あるこれらのタスクをフィルタ・アウトし て、事象の追跡のような他のタスクを実行する。

【0065】アンフッキングについて説明する。その 後、システムが実行停止の準備に入る時、制御プログラ\* \*ムは、前にセープされたSYSTRACE核コードがS YSTRACE機構の元の位置に再格納される時に、デ バイス・ドライバに"書込み"を実行する。このように完

20

【0066】データの収集について説明する。事象の追 跡は、データ処理システムで生じる事象を追跡するプロ セスに関する。タイム・スタンプは、各事象と関係があ る。事象は、格納され、年代順に処理される。事象が年 代順なので、事象は、データ処理システムで発生する連 続するアクティビティをもたらす。事象追跡の例が、以 下のテーブル4で示される。

[0067]

# 事象追跡例

テーブル4

Time\_0Event\_0 データ

Time\_1 Event\_1 データ

Time\_2 Event\_2 データ

Time\_3 Event\_3 データ

Time\_4 Event\_4 データ

Time\_5 Event\_5 データ

Time\_n-1Event\_n-1 データ

Time\_n Event\_n データ

【0068】SYSTRACE機構は、そのプロセスに おいて、タイムスタンプを事象に記録するために低分解 能のシステム・クロックを使用する。これは、システム 資源の性能の分析を試みるのに、本発明にとって不適当 である。従って、データ処理システムのタイマーの1つ れ、及び前述のテーブル3のSYSTRACEレコード の時間を高分解能のタイムラグと取り替える。

【0069】タイマーについて説明する。好ましい実施 例のハードウェア・タイマーは、インテル8253タイ マーで、複数のタイマーを内蔵している。8253タイ マーのさらに詳細な情報は、インテルのマニュアルの題 名"インテル構成部品データ・カタログ" (IntelCompone nt Data Catalogue) で述べられており、インテル社(I ntel LiteratureDept. in Santa Clara、CA.、) から入 手でき、ここでは、バックグラウンド材料として用いて 50 能な実施例では、上記タイマーは、実現しているか、又

いる。タイマー0は、モード2にプログラムされる。こ のモードは、高分解能のタイマーを提供し、0 X F F F Fで始まり、そしてOXOOOの下方へカウントして 繰り返す。タイマー機能は、再びOXFFFFで始ま る、すなわち、言い換えると、タイマーは回ることにな が、事象間のデルタ (相違) 時間を決めるのに使用さ 40 る。タイマー3は、8253タイマー・モジュールの他 のタイマーによって生成される通常の割り込みが禁止さ れるように、部分的に初期化される。通常、タイマー/ カウンタの1つが、0をカウントしたとき、カウントさ れた時間が経過したことをシステムが知るように、ある 割り込みが発生する。本発明の好ましい実施例では、タ イマー/カウンタが所定の設定値に達した時に割り込み が生ずるのは不都合である。従って、部分的にタイマー 3を初期化することによって割り込みの発生を禁止して いる。これはまた、ウォッチドッグ・タイマー(他の可 は、単にソフトウェア技術によってエミュレートされて いるだけである)として知られている。数えられる実際 のタイム・インタバルは、1刻み、約0.838095 3445マイクロ秒である。ここで図11を参照する に、システム・メイン・メモリ182に割り当てられ、 0 X 0 0 0 0 に初期化される内部レジスタ180は、イ ンタバル・タイマーが0X0000から0XFFFFに 回る度に増分される。デバイス・ドライバは、タイマー ・モジュール174の内蔵タイマ172から値を170 で読出す。この値は、次に、その値が0 X 0 0 0 0 から 10 0 X F F F F の効果的な範囲になるように自己補正す る。この補正されたタイマー値176は、内部レジスタ 値178と組み合わせられ、1回りする前に約1時間ほ どカウントできる32ピット・タイマー180を作る。 16ビットの高位ワード178は、内部レジスタのロー ルオーバ・カウンタであり、及び低位ワード176も又 16ピットで、補正タイマー値である。この32ピット 値は、タイムタグ値180であり、下記で説明される。

【0070】タイミング保全性を維持するために、前述の内蔵タイマは、ロールオーバを間違わないように、少20なくとも55ミリ秒毎に1度読出さなければならない。作動SYSTRACE主コード04は、この必要条件に十分である。主コード04は、タイマー割り込みを含めて、割り込みを許可又は可能にする好ましい実施例では、各タイマーの割り込みは、32ミリ秒毎に生ずるので、このことは、55ミリ秒毎に少くとも1度の事象発生があっても(及び8253タイマーの連結された読出し)ミスのないことを保証することになる。これが8253タイマーが、割り込みを含めて、事象発生毎に読出される理由である。これで、タイマー・オペレーション30が理解されたので、いつタイマーが読み出されるかに説明を向ける。

【0071】フックは、モニタ可能であり、及びデータ 処理システムの特定の応答のトリガとなる事象である。 OS/2での事象は、通常2つのフック、プレ・フック 及びポスト・フックによって記述される。例えば、I/ O要求が作られるとき、デバイス・ドライバは、要求が 1/0アダプタに作られようとしていることをシステム に合図するプレ・フックを生成するる。アダプタが I / O要求を完了する際に、デバイス・ドライバは、ポスト 40 ・フックにその事象の終了を合図する。プレ・フックと ポスト・フックとの間の時間は、その事象の経過時間を 表す。特に、I/O要求のような事象が発生した場合、 その事象を扱うカーネルは、その事象を述べる情報とと もにSYSTRACEルーチンを呼び出す。これによっ て、SYSTRACEがその事象を処理することができ る。フックがSYSTRACEパッチ・コードに到着す る度に、すなわち、フックが呼び出され、SYSTRA CEがそれを処理する度に、タイマーが読出され、高位 バイトが必要に応じて増分される(すなわち、前述のよ 50 22

うに、タイマーが回る場合)。そのフックは、所望のフックの1つであるかどうか参照するために調べられる。 受け取ったフックがモニタされるフックであるならば、 さらに処理される。そうでなければ、フラッシュされ、 あるいは通常の処理を続ける。

【0072】そのフックが割り込み(04/xx)であるならば、デバイス・ドライバが、割り込みの処理に費やされる時間を測定する。これは、ブレ・フックを呼び出し、割り込みハンドラがその割り込み要求を処理し始めるとき生成される "割り込み開始"と呼ばれる事象、及びポスト・フックを呼び出し、割り込みハンドラが割り込み要求の処理を完了するとき生成される事象の"割り込み終了"とともに、マッチングすることによって実行される。このように、ブレ・フックとポスト・フックには1:1の対応があり、及び各々のタイムスタンプは、割り込みを処理する時間を生むためにお互いから差し引かれる。

[0073] また、プレ・フックが生じた後、これに対応するポスト・フックが生じるまえに引き続き、プレ・フックが発生することも可能である。このフックのネスティングは、受けたいずれのポスト・フックが、最後に受けたプレ・フックとペアとなるようにすることで容易に取り扱われる。言い換えると、第1のフックの開始後、他のフックが開始できるが、しかし、第2のフックは、第1が終わる前に終了する。このネスティングのシナリオにおいて、終了時間から開始時間を差し引き、そして全ネスティング・アクティビティの所要時間を差し引くと、どれくらい外部の事象が時間を所要したかが分かる

[0074] フックがモード・スイッチ(02/xx) であるならば、デバイス・ドライバは、第1モード切り 替えからスケジューラが異なるプロセスをディスパッチ するまでの時間を追跡することによってCPUのリアル・モードに費やした時間を測定する。この時間は、それ からモードがプロテクト・モードに切り換わるまでの時間から差し引かれる。

【0075】フックがスレッド・ディスパッチ(12/01)であるならば、デパイス・ドライバは、最初に、そのデータ・エリアからプロセス識別(PID: processidentification)及びスレッド識別(TID: thread identification)をセーブする(PID及びTIDは、OS/2構造システムで共通の用語である。PIDは、OS/2環境内のプロセスを独特に識別する16ビット番号である。PID値は、0001で始まり、プロセスが生成される毎に増分される。TIDは、複数のスレッドが1つのプロセスに存在するのに必須である)。次に、デバイス・ドライバは、前のスレッド・ディスパッチ・フック(12/01)と同じPIDがあるかどうか、データを調べ、肯定の場合はフックがフラッシュされる。否定の場合は、割り込みとリアル・モードで消費された時間

が、事象を述べるスケジューラによって提供されたPI D及びTIDの既存のスレッド・ディスパッチ(12/ 0 1) データに加えられる。全スレッド・ディスパッチ ・フックは、図12で示され後で説明される規格PER FMON/DEKOVERTフォーマットに従うために 再フォーマットされ、デバイス・ドライバの32Kバッ ファの1つに書込まれる。累算された割り込み時間及び 実モード時間を有する2つレジスタが、次にゼロにリセ ットされる。

0/xx) であるならば、現在のTID191は、図1 3で示されるように通常データの前に挿入される。

【0077】上記掲載の、及び他の重要なフックは、ま た、PERFMON/DEKOVERTフォーマットと なるように再フォーマットされ、そして32Kパッファ の1つに書込みされる。各レコードの最初の8パイト は、図12で示されるように、主コード183、副コー ド184、データ長185、フラグ186及び4パイト のタイムタグ188である。189で示される後続する パイトDD1~DDnは、フック・データである。パッ 20 ファの1つがいっぱいになると、すなわち、32Kスペ ースの内24Kが使用されると、そのバッファは、従来 のプログラミング技術を使用して、切り換えられ、全3 2 Kバッファが、コントロール・プログラムに利用可能 となる。データ収集は、他の32Kパッファに続く。

【0078】デバイス・ドライバは、また、それまで累 算されたデータとともにコントロール・プログラムを提 供できるように、コントロール・プログラムからの信号 でこれらのバッファを交換できる。同様なオペレーショ 合に生ずる。このとき、フックが受け取られて、第1デ ータ・バイトは、0 X 0 0 (トレースのオフを意味す る)である。このケースにおいては、必然的にコントロ ール・プログラムが、直ちに現在のパッファを受け、い ずれのバッファでも、これ以降、データの累算は行われ ない。

【0079】 コントロール・プログラムとデバイス・ド ライバ間の交信は、次に述べる通り、それぞれの32K バッファで交信エリアを使用して実行される。コントロ ール・プログラムが、デバイス・ドライバ及びデバイス 40 ・ドライバのバッファをリセットできるように、コント ロール・プログラムは、テーブル2で示されるように値 '2'の交信エリアの制御ワードをロードする。デバイス ・ドライバが、リセットを完了した時は、この値を'1' に変更する。制御プログラムが、デバイス・ドライバ及 びバッファの休止を望む場合は、制御プログラムは、値 ・1・の通信エリアの制御ワードをロードする。制御プロ グラムが、デバイス・ドライバの再開を要求する場合 は、制御プログラムは値'0'の制御ワードをロードす る。コントロール・プログラムが休止又は停止を望む場 50 ゼロの1バイト) でなければならない。

合は、コントロール・プログラムは、前述したようにデ バイス・ドライバをアンフックする。 オペレーション は、それから制御プログラムがデバイス・ドライバに他 の読出しコマンドを送り出すまで中断される。

【0080】データ整理について説明する。データ整理 低水準事象トレース性能データは、高水準システム・ア クティビティに編成される。これは、以下の方法論によ って達成される。最初に、プレ・フック及びポスト・フ ック事象が前述されたようにマッチングさせられ、次  $[0\ 0\ 7\ 6]$  フックがFileSystemフック(3 10 に、これらの2つのフックは、1つの事象に編成され る。これは、その事象が、どれくらいの所要時間か分か っており、単一のレコードがプレ・フック及びポスト・ フックを置き換えるために使用されるからである。そし てこの事象タイミングは、必要とされた情報の所望の細 分性を有する。その上に、前述したように、事象は、コ ントロール・プログラムに重要な事象レコードにおい て、使用できる情報だけがフィルタリングされている。 【0081】アプリケーション・プログラミング・イン タフェース (API:Applicationprogramming interface) について説明する。データ収集機構へのAPIについ て述べる。このAPIによって、クライアント・アプリ ケーションが、性能データの検索及びメモリ・アナライ ザをアクセスすることができる。

【0082】AP1は、システム・パイプ及びトレース ・パイプと呼ばれる2つの名前付きパイプを通して実行 される。システム・パイプは、データ収集機構に対して のパラメータの送受信に、クライアント・アプリケーシ ョンによって使用される。トレース・パイプは、連続性 能データを受けるために、クライアント・アプリケーシ ンは、トレース・コマンド  $(0\ 0\ /\ 0\ 2)$  が出された場  $30\$ ョンによって使用される。データ収集機構は、両方のパ イプをつくる。クライアント・アプリケーションは、パ イプにアクセルするためにOS/2機能コールのDos Open及びDosCloseを呼び出す。両パイプ は、プロッキング・モードでメッセージ・パイプとして 作られる ("IBMオペレーティング・システム/2、 バージョン1.2、プログラミング・ツール及び情報" (IBMOperating System/2 Version 1.2 Programming To ols and Information) を詳細な情報として参照された い。ここではバックグラウンド材料として参照してい

> 【0083】システム・パイプについて説明する。クラ イアント・アプリケーションは、システム・パイプを通 してデータ収集機構のアクションを制御する。クライア ント・アプリケーションは、パイプにメッセージ・モー ドで読書きする。パイプに書込まれた各メッセージは、 構文図表からの1つのパラメータを表す。メッセージ は、数字 (例えば、10進の10は、ストリング"10" のように送られなければならない)を含むASCIIZ ストリング (つまり、空白での終了、すなわち、2進の

【0084】データ収集機構は、システム・パイプを通してクライアント・アプリケーションへ応答を送り返す。ローカル・マシンのシステム・パイプのOS/2機能コールDosOpenのクライアント・アプリケーションによって使用される名前は、\PIPE\SYSTEM.SPMである。リモート・サーバでのパイプの名は、\\servername\PIPE\SYSTEM.SPMである。

【0085】メモリ・アナライザ (/THESEUS theseus\_c ommand) からの出力は、また、システム・パイプを通してデータ収集機構からクライアント・アプリケーション 10 に送り出される。最初に、リターン・コードが送り出される。それから、メモリ・アナライザからの出力があれば、コマンドが送り出される。メモリ・アナライザからの各メッセージは、1行で表される。最大ライン長さは、100文字である。この出力の後には、空白キャラクタ (00) が続く5つの符号 (#####) によって

表される実行メッセージが続く。システム・パイプは、 クライアント・アプリケーションが、OS/2機能コー ルDosCloseとともにパイプを閉じるときデータ 収集機構によって切り離される。

26

[0086] 図14は、システム・パイプを通してデータ収集機構に送り出されるメッセージの構文図表を説明する。構文パラメータは、テーブル5で説明される。パラメータは、文字の連続セットとして表される。大文字のキャラクタのパラメータは、キーワードである。

【0087】各パラメータは、空白文字(2進ゼロ)で終了しなければならない。例えば、注釈"Performance data for SERVER1"をSPMアプリケーションに送るには、以下のメッセージを送る:

[0088] / COMMENT
Performance data for SERVER 1

テーブル5 データ収集機構パラメータ

# パラメータ アクション

/START トレース・パイプ・レコードが、データ収集機構によって送り出 される資源の型を示す。また、テーブル8-3を参照する。

> \*/STARTパラメータと共に使用されるときのCPU、物理 ディスク、RAM及びスワップ資源を示す(論理ディスクは示さ ない)。/STOPパラメータと共に使用されるとき、すべての 資源を示す。

CPU CPU資源を示す。

#### **PHYSICALDISK**

物理ディスクの資源を示す。

# LOGICALDISK

論理ディスク資源を示す。

RAM ランダム・アクセス・メモリ資源を示す。

SWAP スワッピング資源を示す

注意: いずれかの前のオプションが、指定される場合、指定タイプ (テーブル8-3で"No Type"として指定された) 以外の全トレース・パイプ・レコードが含まれる。

パラメータ アクション

**/STOP** トレース・パイプ・レコードが、データ収集機構によって送り出 されない資源のタイプを示す。 **/STARTのオプション記述を** 参照する。また、テーブル8-3も参照する。

##### 実行メッセージ。/START又は/STOPパラメータが続く 、資源明細メッセージの終了を示す。

#### /COMMENT

収集データに注釈を埋め込む。

string 現在の収集データに埋め込まれる注釈。コメントは、40文字以内。長いコメントは、40文字に先頭部を除去され、データ収集機構によってエラーなしで受けられる。ストリングが、埋め込ま

27

れたプランクを含むならば、ストリングは、独立したメッセージとして送り出される。

/EXIT データの受信を停止し、メモリからデータ収集機構を解放する。 データ収集機構によって開始していた全プロセスもまた、停止す る(IDLECPU及びTHESEUS)。

#### /INITDATA

トレース・パイプを通してデータ収集機構から初期化レコードが 送られる。以下のレコードが含まれる:

- IDLECPUプロセスに対してのプロセス情報レコード。 これは、CPUがアイドルの時の時間を求めるのに、データ収集 機構によって使用されるプロセスである。このプロセスは、アイ ドル優先権レベル0(ゼロ)で実行する。
- システム情報レコード。
- システムで現在実行中の全処理のプロセス情報レコードこれらのレコードは、メモリ・アナライザが開始している時だけ、送り出される(/THESEUS STARTパラメータを参照)

注意: CPU資源は、プロセス情報レコードを得るために開始(テーブル8-3の/START CPUパラメータを参照)しなければならない。

パラメータ アクション

/TOD トレース・パイプを通してデータ収集機構によって送り出された 日付レコード間のインタバル(秒)を指定する。

interval 日付レコード間の秒数可能な値の範囲は、1~100秒である。 デフォルトは、5秒であるが、しかし、intervalバラメータは、従来のアプリケーションによって他の値に設定できる。

/RAM サンプリング・ランダム・アクセス・メモリで使用される期間を 制御する。サンプルの情報に関しては、テーブル8-3のRAM レコード記述を参照する。

> 注意: このパラメータは、/START RAMを意味しない。RAM 資源を可能にする詳細な情報は、テーブルの冒頭の/START RAMを参照する。

# working\_set\_period

ワーキング・セット内の物理的RAMの量を求めるのに使用される秒単位のタイム・フレーム。各サンプルは、最後のワーキング・セット期間中に使用されたRAMの量を表す。可能な値の範囲は、 $5\sim3600$ である。デフォルトは、60秒であるが、しかし、working\_set\_periodパラメータは、従来のアプリケーションによって他の値に設定できる。

注意:ワーキング・セット期間全体が経過するまで、ワーキング・セットは、ワーキング・セットのRAMの比率だけを表す。これは、 /RAMパラメータを出しているのか、又はワーキング・セット 期間が変わったかの理由による。

# sample\_interval

RAMサンプル間の秒数である。サンプルが実行される度に、RAMトレース・パイプ・レコードが送り出される。可能な値の範囲は、 $5\sim3600$ である。デフォルトは10秒であるが、しか

29

し、sample\_interval パラメータは、従来のアプリケーションによって他の値に設定できる。

注意:性能上の理由から、SPMアプリケーションは、working\_set\_periodパラメータ値をsample\_interval パラメータ値で割った値は、200以下を必要条件とする。

#### パラメータ アクション

#### /THESEUS

メモリ・アナライザが、データ収集機構によって開始されていなければ、メモリ・アナライザを開始する。プログラミング・インタフェースをアプリケーションからメモリ・アナライザに提供する。

注意:メモリ・アナライザ全画面インタフェースは、この様に、データ 収集機構によって開始するメモリ・アナライザのコピーからは利 用できない。

START メモリ・アナライザが、データ収集機構によって開始させられていない場合、メモリ・アナライザを開始させる。

#### theseus\_command

いずれの有効なメモリ・アナライザ・コマンド。theseus\_commandは、コマンドがプランクを含むならば、独立したメッセジとして送り出されなければならない。

注意:全てのメモリ・アナライザ・コマンド (theseus\_command) は、
TIMESBUS LOG コマンドを含めて、メモリ・アナライザによって直接解説される。全アクションが、メモリ・アナライザ全画面インタフェースでタイプされたかのように、データ収集機構によって開始させられたメモリ・アナライザの基準ポイントから起こる。

### パラメータ アクション

#### /NOTHESEUS

メモリ・アナライザが、データ収集機構によって開始させられた場合、メモリ・アナライザを終了する。これは、収集マシンのメモリ・アナライザと連結されたRAMオーバヘッドをセープする。しかしながら、現在システムで実行している処理(IDLECPU プロセスは別として)のプロセス情報レコードは、トレース・バイブを通して送り出されない。これは、/INITINFOパラメータが送り出されるとき実行しているプロセスを含む。

/DEBUG データ収集機構が、クライアント・アプリケーションからワーキ ング・ディレクトリのログ・ファイルSPMLOG. LOGに受 好取るログ・パラメータに存在することを示す。

【0089】最初の文字にスラッシュ(/)を有する全てのパラメータのために1つのステータス・メッセージが、データ収集機構によってクライアント・アプリケーションに送り出されるこのステータス・メッセージは、パラメータからの要求の成功の徴候を提供する。ステータス・メッセージのフォーマットが、以下のテーブルで記述される。

[0090]

SPMリターン・コード2パイト (ワード)サービス・リターン・コード2パイト (ワード)確保した2パイト (ワード)

【0091】次に、/THESEUSパラメータ(thes eus\_command) で指定されたいずれのメモリ・アナライザ・コマンドからの出力が、クライアント・アプリケーションに送り出される。各メッセージは、メモリ・アナライザからの1行を表す。実行メッセージ(####

#) はこの出力に続く。

値は、16進で与えられる。 【0093】

[0092] SPMリターン・コード・フィールドにお

いて復帰できる値が、テーブル 6 に含まれる。すべての

テーブル6	SPMリターン・コード
コード	記述
	エラーなし、パラメータは受け入れられた。 
X'0007'	不当なパラメータ。サービス・リターン・コードは、失敗したパラメータの一連番号を有する。スラッシュ (/) で始まる各パラメータは、その一連番号を1にリセットする。
X'0010'	working_set_period値が、範囲外である(/RAMパラメータ)。
X'0011'	sample_interval値が、範囲外である(/RAMパラメータ)。
コード	
X'0012'	·
X, 0 0 1 3,	sample_interval値で割られたworking_set_period 値は、200 より大きい(/RAMパラメータ)。
X'0014'	/TODインタバル値が、範囲外である。
X'0108'	OS/2機能コールDosExecPgmを通してOS/2システムに TRACE. EXEオン・コマンドを出すことができない。
X' 0 2 0 8'	DosExecPgm を通してOS/2システムにTRACE. EXEオフコマンドを出すことができない。
X'0408'	OS/2機能コールDosKillProcess を通してIDLESPU.EXEプログ ラムを始めることができない。
X'0409'	○S/2機能コールDosKillProcess を通してIDLESPU.EXEプログラムを止めることができない。
X'0806'	メモリ・アナライザが、このOŚ/2バージョンを認めない。
X'0807'	メモリ・アナライザと交信できない。
X, 0 8 0 8,	OS/2機能コールDosExecPgm を通してTHESEUS.EXEプログラムを始めることができない。
X'0809'	OS/2機能コールDosKillProcess を通してTHESEUS.EXEプロクラムを止めることができない。

コード

記述

X'1003' デバイス駆動機構THESEUS. SYSは、CONFIG. SYS ファイルからロー ドされなかった。

X'1005' デバイス・ドライバTHESEUS. SYSの不当なバージョンが、CONFIG. SYSファイルからロードされなかった。

X'2003' デバイス・ドライバSPMDCF. SYSは、CONFIG. SYSファイルの中で行 方不明である。

X'2004' エラーが、DosOpen又はDosReadを通してSPMDCF.SYSデバイス・ド ライバを初期化中に発生した。

サービス・リターン・コードは、このテーブルで別な方法で述べ 注意: ない限り、要求されたOS/2サービスからのリターン・コード である。

【0094】トレース・パイプについて説明する。トレ ース・パイプは、データ収集機構から性能データを検索 するためにクライアント・アプリケーションによって使 イプである。すなわち、クライアント・アプリケーショ ンへのデータ収集機構である。単体のマシン上に、Do sOpen機能コールのクライアント・アプリケーショ ンによって使用されるパイプの名は、\PIPE\TRACE.SP Mで、リモート・サーバでのパイプ名は、\\server\_Da me\PIPE\TRACE. SPMである。トレース・パイプは、最 大メッセージ長さが8キロパイトのメッセージ・ストリ ーム名前付きパイプ(バイト・ストリーム名前付きパイ プに対して) である。クライアント・アプリケーション は、トレース・パイプを通して性能データの収集及び伝 30 5. 送を停止させるためには、システム・パイプに対して/ STOP又は/EXITメッセージを送らねばならな ١١,

【0095】データは、トレース・パイプを通して伝達 する前にデータ収集機構によってパッファ内で待ち行列・ に入れられる。トレース・パイプのメッセージは、1つ 以上の完全なトレース・パイプ・レコードを有する。デ\*

\*ータが利用可能ならば、メッセージは、パイプを通して 少くとも4秒毎に伝送される。

34

【0096】クライアント・アプリケーションが、デー 用される。トレース・パイプは、一方通行の名前付きパ 20 夕収集機構から性能データを収集する連続アクションは 次の通りである。

- 1. システム・パイプをオープンする。
- 2. システム・パイプを通して適切なメッセージをデ ータ収集機構 (SPMDCF) に送り (/STARTメ ッセージを含む)、適用できるリターン・コードを得 る。
- トレース・パイプをオープンする。 3.
- データ収集の停止が用意されるまで、トレース・ パイプからデータを読出す。
- システム・パイプを通してデータ収集機構へ/S TOP又は/EXITメッセージを送信し、適用できる リターン・コードを得る。
- 6. システム及びトレース・パイプをクローズする。

【0097】トレース・パイプのレコード・フォーマッ トを説明する。SPMトレース・パイプを通して送られ る一般のレコード・フォーマットは、

[0098]

調整可能なデータ長 レコード長 トレース・パイプ・コード (1バイト) (最大250パイト) (1パイト)

【0099】トレース・パイプ・レコードを説明する。 図15~図17にリストされたレコードは、トレース・ パイプを通してSPMアプリケーションからクライアン ト・アプリケーションに送られる。

【0100】テーブル定義

ASCIIZストリング

文字のストリングで、後に空白(ASCII 00)が 続く。最大文字数は、250文字である。

【0101】データ・オーバフロー

データがデータ収集機構によって破棄されたことを示 す。通常、これは、クライアント・アプリケーションの トレース・パイプからのデータ読出しの速度が十分でな い場合に生ずる。

【0102】ダブルワード

インテルのフォーマットで4パイト(すなわち、パイト /ワード確保) IBMC/2では、これは、無記名の長 い整数 (ULONG) である。

50 【0103】経過時間

オペレーション中に生ずる全タイマー的時間測定。これ は、CPUを使用しているオペレーションが、ビジーで あった時間と解釈しない。むしろ要求がいつ提出された か、及びいつオペレーションが完了したかの間の時間で ある。例えば、スワップがスワッパーによって要求され ると、次に、スワッパーは、ディスクI/Oが完了する まで、CPUを他のプロセスに引き渡す。それから、ス ワッパーは、オペレーションを完了する。経過時間に は、スワッパーがディスクを待つ間の中断時間を含む、 全時間が含まれる。

【0104】第1物理ディスクのID

**IDは、システムによって第1物理ディスクに割り当て** られる。各物理ディスクは、第1物理ディスクに割り当 てられたIDから始まって、連続番号を割り当てられ る。

【0105】物理ディスクの数 システムに取り付けられた物理ディスクの全体の数。

【0106】セクタ数

512パイトのセクタの数。

【0107】物理ディスクID 物理ディスクに割り当てられたID。

【0108】プロセス名

これは、. EXEヘッダで定義されたプロセス名又は. EXEファイル(ピリオド又はファイル拡張を含まな い) のファイル名である。

【0109】従来のプロセスの実行タイム 従来のプロセスを実行している間に生じる全体的なタイ マー(割り込みレベルで消費された時間を含む[従来の プロセスの割り込み所要時間〕)。

【0110】従来のプロセスの割り込み所要時間 従来のプロセスを実行中の割り込みレベルで生じる全体 的なタイマー。

【0111】1日のレコードの最後のタイムからの時間 最後のレコードが送り出された以降のタイマー的経過時 間。この値は、正確な計算のために提供される。

【0112】タイマティック

値は、8253/8254チップから得る。この値は、 0.8380953445を掛けることによってマイク 口秒に変換される。すなわち、マイクロ秒 = タイマ  $F_{1} \times 0.8380953445$ 

[0113] TRACECMD

ユーザがトレース・コマンドを出したことを示す。

【0114】ワード

インテルのフォーマットでは2パイト(すなわち、パイ ト確保)。IBM C/2では、無記名の短い整数(U SHORT) である。

【0115】グラフィッカルな提示について説明する。 資源利用率及び前述の性能モニタをグラフィッカルに表 すために、本発明の好ましい実施例は、OS/2提示管 理ウィンドウ及びグラフィックス機能を使用する。この 50 なしで、及びモニタされるシステム性能に重大な影響を

36

方法によって、ユーザは、関連する情報の複数のグルー プを複数のウィンドウ(又はビューポート)で同時に考 察することができる。1つの主ウィンドウは、親ウィン ドウと呼ばれ、子ウィンドウと呼ばれるすべての他のウ ィンドウを有する。これらのウィンドウが資源利用率の 情報を表示する。図6で示されるように、資源情報が、 ある種のデータ処理システム資源の利用率を表すグラフ 形式で提示されている。資源利用率データは、ユーザが 設定可能の時間(例えば、最大600秒間)を提示し 10 て、すなわち、図8の122で示されるサンプリング期 間を提示して表示される。従って、瞬間、及び現在/過 去の資源利用率のレコードを提供する。ユーザは、全て の又は一部の資源モニタの表示を選択でき、又、ウィン ドウの表示文字を修正できる。他の情報、又は同一情報 を他の形式で子ウィンドウで提示できる。どのように及 びいつ、データを子ウィンドウに表示するかを制御する 提示パラメータは、ユーザが主ウィンドウのメニュー (アクション) バーで変更できる。当業者が理解されて いるように、標準ウィンドウズ・プログラミング技術 20 が、所望のグラフィッカル表現を提示するために、OS / 2提示管理インタフェースに使用されている。提示管 理は、データを表示ウィンドウ又はビューポートに実際 に提示するエンティティである。他のオペレーティング ・システムには、例えば、Microsolt's Window2 (Micro soft社の登録商標)、HP's New Wave3 (Hewlett-Packar d社の登録商標)、XWindows4 (M. 1. T. の登録商標)、X は、AlXWindows5(IBM社の登録商標)とDOSとの組み 合わせ等がある。これらは、本発明の趣旨及び範囲内 で、ウィンドウ同様な提示に同じようなプログラミング 30 ・インタフェースを備えることができ、そして同様にそ れぞれのシステムで資源モニタの提示に使用できる。

【0116】最後に、図18は、本発明の好ましい実施 例に使用した概略的なデータ処理システムを示す。CP U190、RAM194及び周辺装置デパイス196 (直接アクセス記憶装置デバイス、すなわち、DASD として示されている) のこれらは、パス構造を通して相 互接続されている。同様に、ROS192及びポインタ /入力デバイス200を有するキーボード198が、こ のバス204に取り付けられている。これらは、好まし 40 い実施例でモニタ可能な資源である。また、このバスに はユーザに資源モニタの結果を提示できるディスプレイ 手段202が付けられている。このディスプレイ手段 は、同様に共通バス204に付けられる。特定のデバイ ス間の高速パス及び図示されている通常のパス以外のパ スを含む他の変更は、本発明の領域内であり、本発明の クレームの趣旨及び範囲内である。

[0117]

【発明の効果】前述のように、トレース付きのこのデー タ処理システム利用率モニタは、ハードウェアの特殊化

与えることなしに、リアル・タイムの性能モニタリング を提供する。

[0118] 本発明の好ましい実施例に関して説明を行ったが、これらは、ここで開示した正確な構造を制限するものではなく、及び本発明の範囲内での全ての変更及び修正の権利を保留する。

[0119] 付録A-1~A-13は、APIにインタフェースするためのサンプルCソース・コードである。 付録A-1

SPM API Cサンプル・プログラム プログラムの目的:このプログラムは、SPMシステム・バイプをオープンし、SPM APIを使用してコマンドをSPMデータ収集機構に送る。特に、プログラムは、データ収集機構に対してスワッピング・アクティビティを報告するように命令する。次に、プログラムは、トレース・パイプをオープンしてレコードを禁出す。こ

ティを報告するように命令する。次に、プログラムは、トレース・パイプをオープンしてレコードを読出す。このプログラムは、トレース・パイプからのスワップ・レコードを使用し、及びこれらのレコードを標準出力装置に表示する。ユーザが、F3キーを押すと、プログラムはSPMデータ収集機構にデータの送り出しの停止を命令し、及びプログラムは、パイプおよび出口をクローズする。プログラムのデモンストレーション。このプログラムは、アプリケーション・プログラミング・インタフェース(API:Application Programming Interface)を通してSPMデータ収集機構との交信例を提供する。プ

ツールキット・ヘッダ・ファイルの必須セクションの記 <sup>載</sup>

プログラムは、SPMシステム・パイプおよびトレース

構造をパイト境界で実行させる IBM C/2の語用付録A-2

必須ヘッダ・ファイルの記載

・パイプ使用の1用例を示す。

グローバル定義

SPMシステム・パイプ・リターン・コードの構造

プロトタイプ定義

SPMDCFと交信開始

SPMDCFとの交信停止

性能データの読出し

名前付きパイプをオープンする

名前付きパイプをクローズする

名前付きパイプからデータの読出し

名前付きパイプへのデータの書込み

主手続きの開始

主要部

メインが、機能を呼び出す1) S P Mデータ収集機構と 交信開始を行い、2) S P M トレース・パイプからのデータを読出して翻訳し、3) S P Mデータ収集機構との 交信をクローズする。トレース・パイプ及びシステム・パイプは、ヘッダファイルで定義され、初期化される 付録 A - 3

38

SPMデータ収集機構にデータを送るように命令する データを読出し、所望の情報を出力する

SPMデータ収集機構にデータの送り出しの停止を命令 する

主手続きの終了

InitSPMDCF:SPMデータ収集機構と交信開始する。システム・パイプをオープンし、スワッピング・アクティビティについての性能データを送るよう命令し、次に、トレース・パイプをオープンする。エラーが10 生じた場合、OS/2サービス・リターン・コードに復

10 生じた場合、OS/2サービス・リターン・コードに復帰する。

SPMDCFリターン・コード構造

付録A-4

システム・パイプをオープンしてSPMデータ収集機構 と交信を開始する。スワッピングが検知された場合、S PMデータ収集機構にトレース・パイプのレコードを送 るよう命令する。

SPMデータ収集機構にトレース・パイプの上のレコードを送るように命令する

はSPMデータ収集機構にデータの送り出しの停止を命 20 SPMデータ収集機構に対してこのメッセージが完了し 令し、及びプログラムは、バイプおよび出口をクローズ たことを告げる。SPMデータ収集機構からの応答を読 する。プログラムのデモンストレーション。このプログ み、チェックする

付録A-5

S PMD C Fからのデータを読むためにトレース・パイプをオープンする

ReadTraceData

この機能は、スワッピングが発生することを指示するレコードについてトレース・パイプをモニタする。そのようなレコードがトレース・パイプから読出される場合、

30 レコードはプリントされる。F3キーを押すと機能が終 了する

トレース・データのバッファ

トレース・バッファの位置ホルダ

パッファのレコードのポインタ

名前付きパイプ・ファイル・ハンドルのローカルの記憶 装置

ローカルの記憶装置(高性能)

F3キーが、押されるまでトレース・パイプからデータ を読出す;データを受信するまで呼び出す。ERROR

40 \_MORE\_DATAならば、新しいバッファを読出す。

付録A-6

ERROR\_MORE\_DATAは、予期されない、異常環境で発生する。

エラーをチェックする

そうである場合、終了

現在のトレース・パッファを指示するように、トレース ・パッファ・ポインタをセットする

バッファ内の現在のレコードを指示するように、トレー 50 ス・レコード・ポインタをセットする

所望するトレース・レコードのためにパッファをスキャ ンする

送り s pmR e c o r dポインタ

スプリアス・トレース・レコード長のチェック

このエラーは、通常の条件下では発生してはならない。

付録A-7

レコードの種類を翻訳し、コンパイルを開始する このサンプル・プログラムでは、スワップ・レコードだ けをシークする

レコードをスワップ・インする

レコードをスワップ・アウトする

このレコードを無視する

切り替えて終了

そのまま終了

付録A-8

ユーザが放棄 (F3キー) するかどうか確認する

キーストロークを待たない

F3キーが押された

StopSPMDCF:SPMデータ収集機構にトレー る。次に、トレース及びシステム・パイプをクローズす

SPMデータ収集機構にレコードの送信停止を命令する SPMデータ収集機構にメッセージが完了したことを告 げる。

付録A-9

SPMデータ収集機構からの応答を読み、チェックする

トレース・パイプをクローズする

システム・パイプをクローズする

付録A-10

OpenPipe:パラメータ・パイプによって指示さ れたパイプをオープンする試みを行う。パイプがビジー ならば、この手順は、待機し、パイプがフリーになって から再びそのパイプのオープンを試みる。パイプが再び ビジーならば、次に、ERROR\_PIPE\_BUSY のリターン・コードが復帰される。エラーが発生した場 合、DosOpenリターン・コードが復帰される。す でにパイプがオープン状態であるならば、オープンを実 行しない

そうである場合は終了

オープンしようとしている名前付きパイプに対して、正 しいファイル・モードをセットする

システム・パイプ

トレース・パイプ

パイプのオープンを試みる

付録A-11

ファイル属性

オープン・フラグ = 生成又はオープンする

オープン・モード

確保された

40

2回試みて、エラー・リターン・コードを得たならば、 エラー・リターン・コードを復帰する。

リターン・コードで実行する

パイプが、オープンしている、フラグをセットする 名前付きパイプが、所望する状態であるか、確認する 名前付きパイプが、フリー又は時間切れまで待機する エラーが発生した場合、DosOpenからリターン・ コードを戻す

付録A-12

10 切り替えて終了

1度のDosOpenが試みられたか、又はエラーが発 生しない場合以外は、終了する

試みたが失敗したことを示すフラグをセットする 終了する

ClosePlpe:パラメータによって示されたパイ プをクローズし、そしてDosCloseリターン・コ ードを復帰する。パイプ構造のパイプ状態を設定する。 そうであれば終了する

付録A-13

ス・パイプの性能データの送信を停止するように命令す 20 WritePipe:データをパラメータ・パイプによ って示されたパイプに書込みする。データは、バッファ に格納され、及びデータ長は、BufLenに格納され る。データが、ASCIIZストリングであるならば、 BufLenをゼロにセットすると、WritePip eがそのストリング長を計算する。DosWriteリ **ターン・コードは、データ・バッファよりも少ないデー** タで書かれた以外は、復帰され、ERROR\_MORE \_\_DATAが、復帰される。DosWriteエラーが 発生したならば、書込まれたバイト数は、ゼロにリセッ

30 トする。指定がない場合は、バッファの長さを計算する **ASCIIZストリング** 

そうでなければ終了する

データをパイプに書く

書込みが、成功したかチェックする データの一部が、書込まれなかった

そうであれば、終了する

付録A-14

ReadPipe:パラメータによって指示されたパイ プを読出す。データは、パイプから指定されたバッファ 40 に読込まれ、データの長さは、パイプ構造に戻される。

BufLenは、データ・パッファのサイズを示す。D osCloseリターン・コードを復帰する。 エラーが 発生したならば、読出されたバイト数をゼロに設定す

SAMPLE Cサンプル・プログラム・ヘッダ・ファ イル (. H)

SAMPLEヘッダ・ファイルは、SAMPLE. Cフ ァイルで使用される記号的定数を定義する。SAMPL Eローカル手順宣言は、これらが使用される前に宣言さ

50 れたことを確実にするためにこのファイルに現れる。

付録A-15

DosCreateNmPipeに対してのオープン・ モード

DosOpenに対してのオープン・モード

OpenMode 0010000011000000 0010

DosMakeNmPipeに対してのパイプ・モード 読取り書込み要求のデータを待つ

#### 構造およびタイプの定義

PIPEDEF構造は、パイプに関する情報を所有する 付録A-16

SPMシステム・パイプ (SPMDCFとアプリケーションとの交信)

実行時間ステータス・フィールド

オープン・モード

データの送受信

パイプ・モード

出力パッファサイズ

入力パッファサイズ

パイプがビジーの場合、ミリ秒ほど待機する

パイプの名前

パイプ・バッファへのポインタ

SPMトレース・パイプ (SPMDCFからアプリケーションに送り出したトレース・レコード)

実行時間ステータス・フィールド

オープン・モード

データ専用読出し

パイプ・モード

出力パッファサイズ

入力パッファサイズ

パイプがビジーの場合、ミリ秒ほど待機する

パイプの名前

パイプ・バッファへのポインタ

# 【図面の簡単な説明】

【図1】システム性能モニタの概念モデルを示す図であ

る。

【図2】システム性能モニタの機能モデルを示す図である。

42

【図3】モニタされるシステム・メモリのカテゴリを示す図である。

【図4】ワーキング・セット計算タイミングを説明する 図である。

【図5】システム・メモリ使用アルゴリズムの流れ図である。

10 【図 6】 測定されるシステム資源のグラフィッカルな表示を示す図である。

【図7】 ビューボート・メニューの使用を示す図である。

【図 8】 ピューポート・メニューの使用を示す図であ る。

【図9】ユーザ入力及び更新パラメータの受信の流れ図である。

【図10】周辺装置デバイス利用率がどのように測定されるかを示す図である。

20 【図11】高分解能システム・タイマーの構築を示す図である。

【図12】内部デバイス・ドライバ・バッファに格納される一般のレコードのフォーマットを示す図である。

【図13】内部デバイス・ドライバ・バッファに格納される一般のレコードのフォーマットを示す図である。

【図14】性能データ収集制御プログラムにインタフェースするアプリケーション・プログラミングのための構文構成を示す図である。

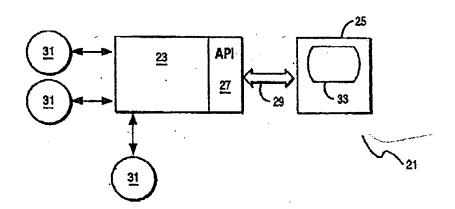
【図15】トレース・パイプ・レコードを説明する図で 30 ある。

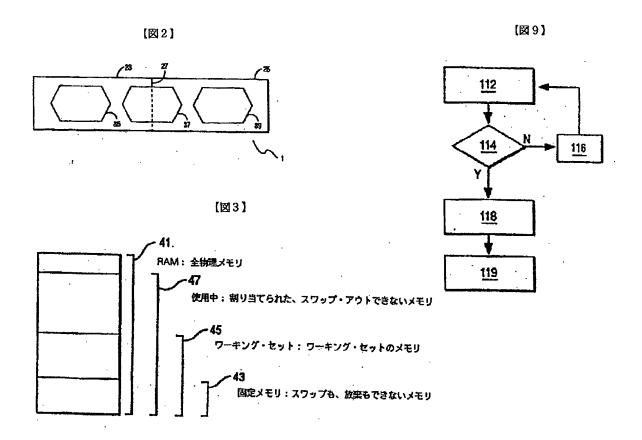
【図16】トレース・パイプ・レコードを説明する図で \*\*~

【図17】トレース・パイプ・レコードを説明する図で ある

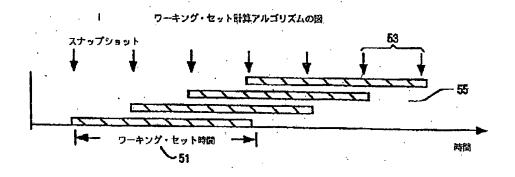
【図18】データ処理システムを示す図である。

【図1】

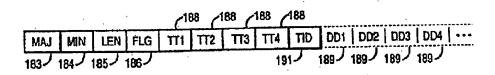




[図4]

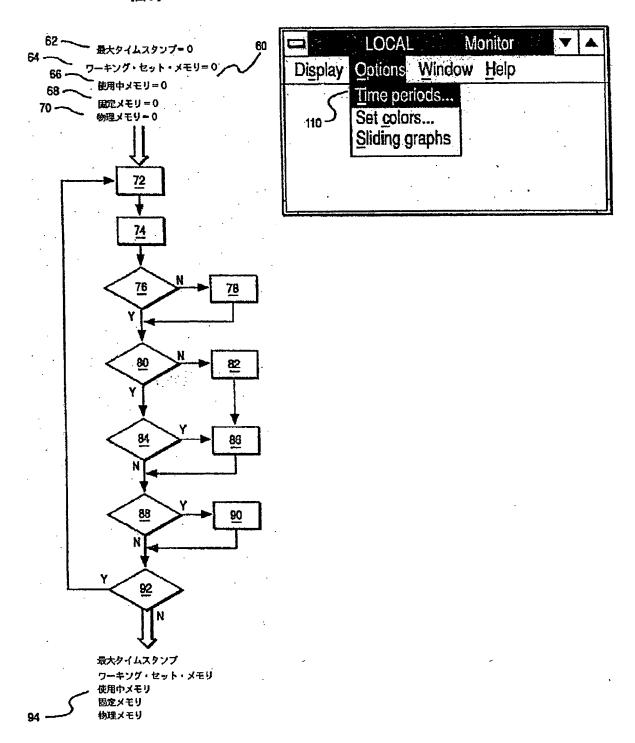


【図13】

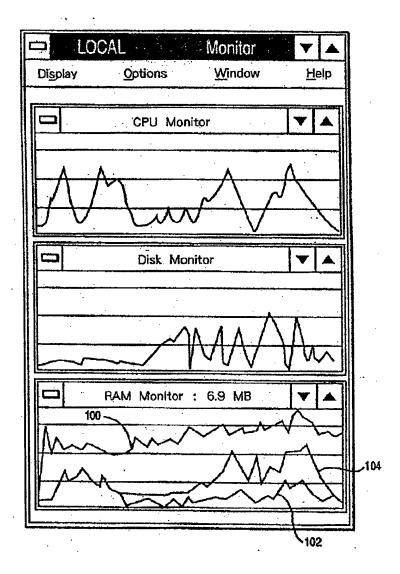


【図5】

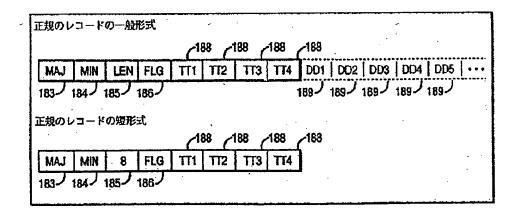
【図7】



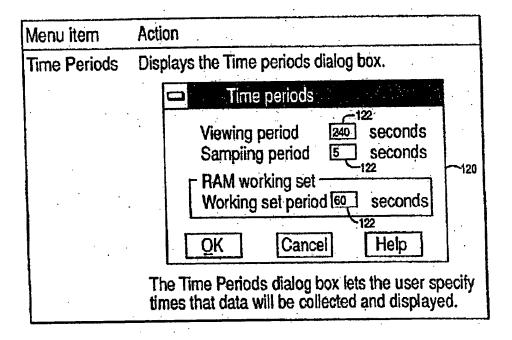
[図6]



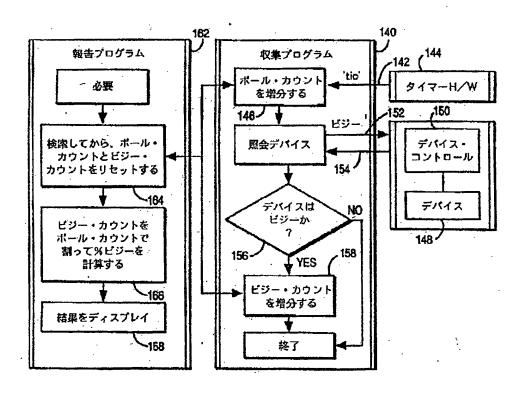
【図12】



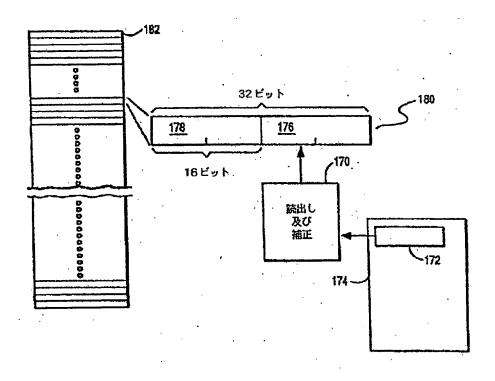
[図8]



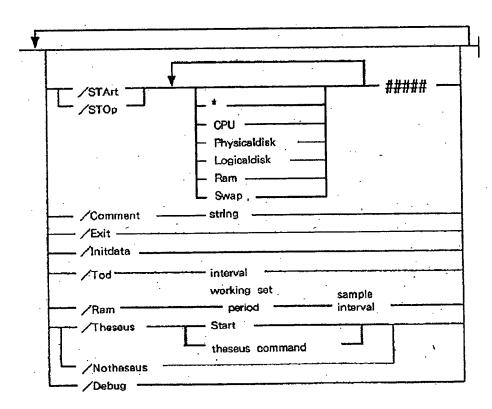
【図10】 " 周辺装置デパイス利用率の測定技術" の図



【図11】



[図14]



[図15]

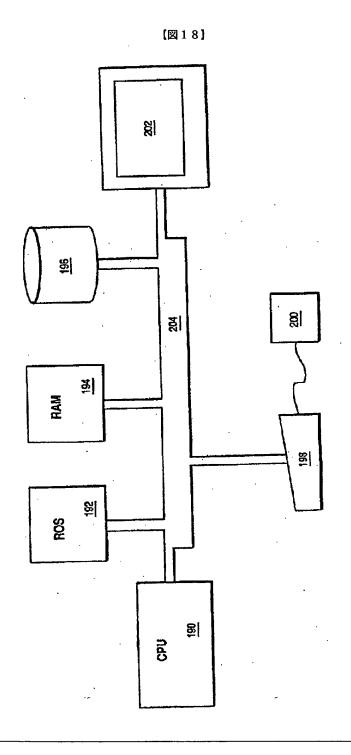
	<del></del>		
	SP	M/2 トレース・パイプ・レコード	·
レコード記述 (資源)	トレース・パイプ・コード	データ	サイズ
プロセス情報			
(CPU)	01	プロセス ID	ワード
·	, ·	プロセス名	ASCIIZ ストリング
プロセス・スイッチ (CPU)	02	プロセス ID (ディスパッチされたプロセス)	ワード
		前のプロセスの実行時間 (タイマー的)	ダブルワード
		前のプロセスの中断時間 (タイマー的)	ダブルワード
1日の時間 (非タイプ)	10	時間	パイト
		53	パイト
		砂	バイト
·		確保	1 171 }
• • •		1日の直前のレコードからの時間 (タイマー的)	ダブルワード
		<b>B</b> .	パイト
·		Я	パイト
		年	ワード

[図16]

SPM/2 トレース・パイプ・レコード					
レコード記述 (資源)	トレース・ パイプ・ コード	データ	サイズ		
システム情報 (非タイプ)	12	物理ディスクの数	ワード		
(37) 1)		第1物理ディスクのID	ワード		
		全装着RAM (バイト)	ダブルワード		
		確保	22 M1F.		
RAM (RAM)	13	全てのスワップ可能/放棄可能のRAM (パイト)	ダブルワード		
		ワーキング・セットのRAM (バイト)	ダブルワード		
		ワーキング・セット以外のRAM	ダブルワード		
		フリー RAM	ダブルワード		
		ワーキング・ゼット期間	ダブルワード		
TRACECMD (非タイプ)	17	確保	パイト		
データ・ オーバフロー (非タイプ)	18	確保	4 パイト		
ディスク読出し	21	物理ディスクID	ワード・		
(物理ディスク)		経過時間 (タイマー的)	ダブルワード		
		セクタ数	ワード		
ディスク書込み(物理ディスク)	22	物理ディスクID	. ワード		
(1004) 1 2 2 7		経過時間(タイマー的)	ダブルワード		
		セクタ数	ワード		

【図17】

	SPM/2 トレース・パイプ・レコード					
レコード記述 (資源)	トレース・ パイプ・ コード	データ	サイズ			
ディスク香込み検査 (物理ディスク)	23	物理ディスクID	ワード			
		経過時間(タイマー的)	ダブルワード			
		セクタ数	ワード .			
DOS オープン (論理ディスク)	24	プロセスID	ワード			
		ファイル spec	ASCIIZ ストリング			
		ファイル・ハンドル	ワード			
DOS 読出し	25	プロセスル	ワード			
(論理ディスク)		ファイル・ハンドル	ワード			
		パイト数	ワード			
DOS 書込み (論理ディスク)	27	プロセスID	ワード・・			
(日本ノイベン)		ファイル・ハンドル	ワード			
· .		パイト数	ワード			
DOS クローズ (論理ディスク)	28	プロセスID	ワード			
		ファイル・ハンドル	ワード			
スワップ・イン (スワップ)	31	経過時間(タイマー的)	ダブルワード			
		セグメント長 (パイト)	ダブルワード			
スワップ・アウト (スワップ)	32	経過時間(タイマー的)	ダブルワード			
		セグメント長 (パイト)	ダブルワード			
注釈 (非タイプ)	40	注釈ストリング (最大サイズ40キャラクタ+空白)	ASCIIZ ストリング			



# フロントページの続き

(72)発明者 サミユエル・リー・エムリツク アメリカ合衆国テキサス州、オーステイ ン、ウエルダン・スプリングス・コート 8003番地 (72)発明者 テイモシー・マンフレツド・ホルク アメリカ合衆国テキサス州、オーステイ ン、ロメリア 1401番地 (72)発明者 ジエームス・ホイエツト・サマーズ アメリカ合衆国テキサス州、ラウンド・ロ ツク、フリント・ロツク・ドライブ 2001 番地